



BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 11 DEC. 2003

Pour le Directeur général de l'Institut
national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

Martine PLANCHE

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint Petersburg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (0)1 53 04 53 04
Télécopie : 33 (0)1 53 04 45 23
www.inpi.fr



PAGE BLANK (USPTO)



26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 94 86 54

BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11354*01

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2



Remplir impérativement la 2ème page.

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

08 540 W / 190600

REMISE DES PIÈCES DATE <u>20-12-02</u> LIEU <u>99</u> N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE PAR L'INPI 0216464 20 DEC. 2002		1 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE BOSCH SYSTEMES DE FREINAGE Service Brevets 126, rue de Stalingrad 93700 - DRANCY	
Vos références pour ce dossier (facultatif) R304915 (0238_E-E_0150))			
Confirmation d'un dépôt par télécopie <input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie			
2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
Demande de brevet initiale ou demande de certificat d'utilité initiale		N° _____ Date ____/____/____ N° _____ Date ____/____/____	
Transformation d'une demande de brevet européen Demande de brevet initiale		<input type="checkbox"/> N° _____ Date ____/____/____	
3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) SERVOMOTEUR D'ASSISTANCE PNEUMATIQUE AU FREINAGE, EN PARTICULIER POUR VEHICULE AUTOMOBILE.			
4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
5 DEMANDEUR		<input type="checkbox"/> S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
Nom ou dénomination sociale		BOSCH SISTEMAS DE FRENADO, S.L.	
Prénoms			
Forme juridique			
N° SIREN			
Code APE-NAF			
Adresse	Rue	Balmes 243, Apartado 9556	
	Code postal et ville	08080	BARCELONE 6
Pays		ESPAGNE	
Nationalité		ESPAGNOLE	
N° de téléphone (facultatif)			
N° de télécopie (facultatif)			
Adresse électronique (facultatif)			



BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 2/2

REMISE DES PIÈCES DATE <u>20.12.02</u> LIEU <u>99</u> N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI <u>0216454</u>		Réservé à l'INPI	
Vos références pour ce dossier : <i>(facultatif)</i>		R304915 (0238_E-E_0150))	
6 MANDATAIRE			
Nom		HURWIC	
Prénom		Aleksander	
Cabinet ou Société		BOSCH SYSTEMES DE FREINAGE	
N° de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel			
Adresse	Rue	126, rue de Stalingrad	
	Code postal et ville	93700	DRANCY
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>			
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>			
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>			
7 INVENTEUR (S)			
Les inventeurs sont les demandeurs		<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée	
8 RAPPORT DE RECHERCHE		Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformation)	
Établissement immédiat ou établissement différé		<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	
Paiement échelonné de la redevance		Paiement en deux versements, uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non	
9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES		Uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention (<i>joindre un avis de non-imposition</i>) <input type="checkbox"/> Requête antérieurement à ce dépôt (<i>joindre une copie de la décision d'admission pour cette invention ou indiquer sa référence</i>):	
Si vous avez utilisé l'imprimé «Sutte», indiquez le nombre de pages jointes			
10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Aleksander HURWIC Mandataire		VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI 	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

SERVOMOTEUR D'ASSISTANCE PNEUMATIQUE AU FREINAGE, EN PARTICULIER POUR VEHICULE AUTOMOBILE.

L'invention concerne un servomoteur pneumatique d'assistance
5 au freinage, en particulier pour véhicule automobile.

Un tel servomoteur comprend une enveloppe rigide dans laquelle
deux chambres sont délimitées et séparées l'une de l'autre par une cloison
transversale mobile qui porte un piston axial sur lequel agit un plongeur
monté au bout d'une tige de commande actionnée par une pédale de frein,
10 et qui agit lui-même par une tige de poussée sur un piston d'un maître-
cylindre de frein. Une chambre avant du servomoteur est reliée à une
source de dépression et la chambre arrière est reliée sélectivement soit à
la chambre avant, soit à l'atmosphère environnante.

L'extrémité arrière du plongeur coopère avec un clapet annulaire
15 d'une valve 3 voies, qui est montée à l'extrémité arrière du servomoteur
autour de la tige de commande et qui permet de faire communiquer les
deux chambres du servomoteur en position de repos, c'est-à-dire en
l'absence de freinage, et de les isoler l'une de l'autre puis de relier la
chambre arrière à l'atmosphère environnante lors d'un freinage.

20 La pression atmosphérique admise dans la chambre arrière agit
sur le piston et le déplace vers l'avant en amplifiant l'effort qui est appliqué
par le conducteur à la pédale de frein et transmis par la tige de
commande.

Lors d'un freinage normal, la tige de commande et le piston du
25 servomoteur sont déplacés à la même vitesse. En position avant de la tige
de commande, le plongeur qu'elle porte est appliqué sur un disque de
réaction en matériau incompressible, tel que du caoutchouc ou un
élastomère, monté dans une cuvette à l'extrémité arrière de la tige de
poussée. L'effort résistant du circuit de freinage est ainsi retransmis par le
30 plongeur et la tige de commande à la pédale de frein, ce qui aide le

conducteur à moduler l'effort qu'il applique à la pédale de frein en fonction des conditions de freinage désirées du véhicule.

Lors d'un freinage d'urgence, la tige de commande et le plongeur sont déplacés vers l'avant plus vite que le piston du servomoteur, et le retour d'effort qui est transmis à la pédale de frein peut être important
5 alors même que le servomoteur n'a pas encore fourni une assistance maximale. Cela peut amener le conducteur à relâcher prématurément l'effort qu'il exerce sur la pédale de frein, même s'il est nécessaire à ce moment-là que l'effort de freinage reste à un maximum.

10 On a déjà proposé d'équiper ces servomoteurs de moyens d'aide au freinage d'urgence qui permettent, lorsque la tige de commande a été déplacée dans une position extrême avant ou au voisinage immédiat de cette position extrême avant, de réduire plus ou moins fortement la réaction du circuit de freinage sur la tige de commande quand le
15 conducteur relâche partiellement l'effort appliqué à la pédale. Si le conducteur doit ré-appuyer ensuite fortement sur la pédale, ce qui est un cas fréquent en pratique, il peut ramener plus facilement la tige de commande en position extrême avant pour un effort de freinage maximum.

20 Ces moyens d'aide au freinage d'urgence comprennent en général un palpeur monté coulissant à l'extrémité avant du plongeur et associé à des moyens d'immobilisation axiale par rapport au piston du servomoteur, ce qui permet, lorsque la tige de commande a été amenée dans une position extrême avant et que le conducteur relâche
25 partiellement l'effort exercé sur la pédale de frein, de faire supporter une partie au moins de la réaction du circuit de freinage par le piston sans la transmettre au plongeur et à la tige de commande.

L'invention a notamment pour but de perfectionner ces moyens d'aide au freinage d'urgence de telle sorte que l'assistance fournie par le
30 servomoteur dans le cas précité où le conducteur relâche partiellement l'effort appliqué à la pédale de frein puis ré-applique une effort important à

cette pédale, augmente et soit fonction de la vitesse de déplacement de la tige de commande dans la phase précédente du freinage au cours de laquelle la tige de commande a été déplacée dans sa position extrême avant ou au voisinage immédiat de celle-ci.

5 L'invention propose, à cet effet, un servomoteur d'assistance pneumatique au freinage, en particulier pour véhicule automobile, comprenant un piston axial interposé entre une tige de poussée et un plongeur monté à l'extrémité d'une tige de commande, et des moyens d'aide au freinage d'urgence comprenant un palpeur porté par le plongeur
10 et déplaçable en coulissement axial par rapport au plongeur, et des moyens d'immobilisation axiale du palpeur, caractérisé en ce que ces moyens d'immobilisation sont propres à bloquer le palpeur par rapport au plongeur au repos et lors d'un freinage quand la vitesse de déplacement de la tige de commande et du plongeur est inférieure à une valeur limite,
15 et à permettre le coulissement du plongeur sur le palpeur dans le sens de la réduction de la longueur axiale de l'ensemble du plongeur et du palpeur lors d'un freinage d'urgence quand la vitesse de déplacement de la tige de commande et du plongeur est supérieure à la valeur limite.

Grâce au blocage du palpeur sur le plongeur au repos et lors d'un
20 freinage normal et au déblocage permettant le coulissement du plongeur sur le palpeur lors d'un freinage d'urgence, la réduction de la longueur totale de l'ensemble du plongeur et du palpeur dépend de la vitesse de déplacement de la tige de commande et du plongeur lors du freinage d'urgence. Cette réduction de la longueur totale de l'ensemble du plongeur
25 et du palpeur se traduit par une augmentation de la phase de saut bien connue de l'homme du métier et donc par une augmentation de l'assistance fournie par le servomoteur.

Selon d'autres caractéristiques de l'invention :

- le palpeur comporte des moyens qui coopèrent avec le piston
30 pour définir une position de repos du plongeur,

- ces moyens comprennent une goupille montée dans un orifice transversal du palpeur,

- les extrémités de la goupille sont reçues dans des lumières oblongues d'une partie cylindrique du piston, ces lumières délimitant un déplacement axial maximal du palpeur par rapport au piston,

- la goupille traverse au moins une lumière oblongue formée dans le plongeur et définissant une position de repos du plongeur par rapport au piston du servomoteur.

Dans une première forme de réalisation de l'invention, le palpeur est reçu et guidé en coulissement axial dans un passage axial cylindrique de l'extrémité du plongeur opposée à la tige de commande, et le plongeur est guidé lui-même dans un passage cylindrique axial du piston comportant, du côté de la tige de poussée, une paroi radiale formée avec un orifice axial de passage du plongeur.

Dans ce mode de réalisation, les moyens d'immobilisation du palpeur comprennent une clé basculante montée dans un logement transversal du piston et comportant un orifice traversé avec jeu par le palpeur, et des moyens de rappel élastiques sollicitant constamment la clé en appui sur le plongeur.

Cette clé est déplaçable par le plongeur, lors d'un freinage d'urgence, entre une position de blocage du palpeur et une position d'appui sur le piston du servomoteur dans laquelle la clé libère le palpeur et permet un coulissement du plongeur sur le palpeur dans la direction de la tige de poussée, pour une réduction de la longueur totale de l'ensemble plongeur-palpeur.

Dans un autre mode de réalisation de l'invention, le plongeur est reçu et guidé en coulissement dans un passage axial du palpeur, qui est lui-même reçu et guidé en coulissement dans un passage axial du piston du servomoteur.

Dans ce mode de réalisation, les moyens d'immobilisation comprennent des moyens à rampe ou à coin montés entre une surface cylindrique du plongeur et une surface tronconique interne du palpeur.

Avantageusement, ces moyens d'immobilisation sont formés par
5 une pluralité de rouleaux coniques qui sont répartis en couronne autour de la surface cylindrique du plongeur et qui sont retenus axialement par deux bagues ou rondelles enfilées sur le plongeur.

Ces moyens d'immobilisation sont sollicités axialement en direction de la tige de poussée par des moyens de rappel élastiques
10 prenant appui sur un épaulement du plongeur, et sont appliqués sur une goupille engagée dans des lumières transversales du plongeur, du palpeur et du piston.

La goupille définit une position de repos du plongeur et du palpeur quand elle est appliquée sur une extrémité des lumières du piston du côté
15 de la tige de commande.

Le palpeur est lui-même sollicité axialement par des moyens de rappel élastiques dans une direction opposée à la tige de poussée.

L'invention sera mieux comprise et d'autres caractéristiques, détails et avantages de celle-ci apparaîtront plus clairement à la lumière
20 de la description qui suit, faite à titre d'exemple en référence aux dessins annexés dans lesquels :

- la figure 1 est une vue schématique en coupe axiale d'un servomoteur selon l'invention ;

- les figures 2 et 3 sont des vues schématiques à plus grande
25 échelle en coupe axiale dans deux plans perpendiculaires et représentent le piston du servomoteur de la figure 1 ;

- la figure 4 est un graphe représentant la courbe de variation de la pression de sortie du maître-cylindre en fonction de l'effort d'entrée appliqué à la pédale ;

- les figures 5 et 6 sont des vues correspondant aux figures 2 et 3
30 respectivement et représentent une variante de réalisation de l'invention ;

- la figure 7 est une vue schématique en perspective, à plus grande échelle, des moyens d'immobilisation représentés aux figures 5 et 6.

Dans la description qui suit, par convention, ce qui se trouve à gauche sur les dessins sera décrit comme étant à l'avant, et ce qui se trouve à droite sera décrit comme étant à l'arrière.

On se réfère d'abord aux figures 1 à 4 pour décrire un premier mode de réalisation de l'invention et son fonctionnement.

Le servomoteur 10 de la figure 1 comprend essentiellement une enveloppe rigide 12 dans laquelle une chambre avant 14 et une chambre arrière 16 sont séparées l'une de l'autre par une cloison transversale mobile 18 qui porte un piston axial 20. La chambre avant 14 est destinée à être reliée à une source de dépression, tandis que la chambre arrière 16 est sélectivement mise en communication avec la chambre avant 14 en l'absence de freinage ou avec l'atmosphère environnante lors d'un freinage.

Le piston axial 20 du servomoteur est interposé entre une tige de commande 22 actionnée par une pédale de frein (non représentée) et une tige de poussée 24 qui agit sur un piston d'un maître-cylindre de frein (non représenté) à son extrémité avant. Un ressort de rappel 26 monté dans la chambre avant 14 sollicite constamment le piston 20 dans sa position arrière de repos représentée en figure 1.

La partie arrière de l'enveloppe 12 forme une cheminée axiale 28 dans laquelle est logée une partie cylindrique tubulaire arrière 30 du piston 20. La tige de commande 22 s'étend axialement dans cette partie tubulaire 30 et porte à son extrémité avant un plongeur 32 guidé en coulissement dans un passage axial 34 du piston 20. La partie arrière annulaire 36 du plongeur 32 coopère avec un clapet annulaire 38 d'une valve à 3 voies qui permet sélectivement, en fonction de la position axiale de la tige de commande 22 dans la partie tubulaire arrière 30 du piston 20, de relier la

chambre arrière 16 du servomoteur à la chambre avant 14 ou à l'atmosphère environnante.

La partie avant du plongeur 32 comporte un passage axial 40 dans lequel est guidé en coulissement un palpeur 42 qui s'étend vers l'avant et qui traverse un orifice axial 44 d'une face radiale avant 46 du piston 20 pour venir au contact, en cas de freinage, avec un disque de réaction 48 en matériau sensiblement incompressible tel que du caoutchouc ou un élastomère par exemple, qui est monté dans une cuvette 50 de l'extrémité arrière de la tige de poussée 24.

L'extrémité arrière du palpeur 42 porte une goupille transversale 52 qui s'étend à travers des lumières oblongues 54 du plongeur 32 et 56 du piston 20 et qui définit une position de repos ou position extrême arrière du plongeur 32 et du palpeur 42 quand cette goupille 52 est en appui sur une butée arrière 58 solidaire du piston 20.

Dans l'autre sens, la goupille 52 définit une position extrême avant du palpeur 42 par rapport au piston 20 quand elle est amenée au contact de l'extrémité avant des lumières 56 du piston.

Des moyens d'immobilisation axiale du palpeur 42 par rapport au plongeur 32 sont prévus entre l'extrémité avant du plongeur 32 et la face radiale avant 46 du piston et sont disposés dans un logement transversal 60 du piston. Ces moyens comprennent un clé plate 62 comportant un orifice central traversé avec un jeu faible par le palpeur 42, une nervure arrière 64 d'appui en bascule sur la face avant du plongeur 32 et une nervure avant 66 d'appui en bascule sur la paroi avant du logement 60. Au moins un ressort de rappel 68 est monté dans le logement 60 entre la paroi avant de celui-ci et la clé 62 pour faire basculer celle-ci sur la nervure arrière 64 dans le sens contraire des aiguilles d'une montre aux figures 1 et 2. Dans l'exemple représenté, un autre ressort de rappel 70 est monté autour du palpeur 42 et sollicite en permanence la clé 62 en direction de l'extrémité avant du plongeur 32.

Quand la clé 62 est dans une position oblique comme représenté aux figures 1 et 2, elle bloque le coulissement vers l'avant du plongeur 32 sur le palpeur 42. Quand cette clé est sensiblement perpendiculaire à l'axe du servomoteur, elle peut être déplacée en translation sur le palpeur 42 et
5 permet alors un déplacement vers l'avant du plongeur 32 par rapport au palpeur 42.

Lorsque les différents composants du servomoteur sont en position de repos comme représenté aux dessins, la face avant du palpeur 42 est écartée du disque de réaction 48 d'une distance qui correspond au
10 saut représenté en S sur la courbe de la figure 4, qui est la courbe de variation de la pression de sortie P_{mc} du maître-cylindre en fonction de l'effort F_e appliqué à la pédale de frein.

De façon connue de l'homme du métier, cette courbe comprend une première phase a de rattrapage de course morte, une deuxième
15 phase qui correspond au saut S, pour lequel la pression augmente en sortie du maître-cylindre sans que l'effort d'entrée F_e augmente, une troisième phase A d'assistance par le servomoteur et une quatrième phase b correspondant à la saturation du servomoteur.

Pendant la phase de saut S aucune réaction n'est appliquée par
20 le disque de réaction 48 au plongeur 32 et à la tige de commande 22. A la fin de cette phase de saut, le palpeur 42 est au contact du disque de réaction 48 et transmet un retour d'effort au plongeur 32 et à la tige de commande 22.

Le servomoteur représenté aux figures 1 à 3 fonctionne de la
25 façon suivante :

En freinage normal, la tige de commande 22 et le plongeur 32 sont déplacés vers l'avant à la même vitesse que le piston 20 et le palpeur 42 reste bloqué par rapport au plongeur 32 par la clé 62 occupant une position oblique comme représenté aux figures 1 et 2.

Dans ce cas, la courbe représentant la variation de la pression de sortie P_{mc} du maître-cylindre en fonction de l'effort d'entrée F_e est celle représentée en trait plein en figure 4.

Lors d'un freinage d'urgence, la tige de commande 22 et le
5 plongeur 32 sont déplacés vers l'avant plus rapidement que le piston 20, de sorte que le plongeur 32 pousse la clé 62 vers l'avant. Quand celle-ci vient en butée par sa nervure avant 66 sur la face avant 46 du piston, elle bascule dans le sens des aiguilles d'une montre et prend une position sensiblement verticale par rapport à l'axe du servomoteur, ce qui permet
10 au plongeur 32 de coulisser vers l'avant par rapport au palpeur 42. Il en résulte une réduction de la longueur totale de l'ensemble formé par le plongeur 32 et le palpeur 42. Si alors le conducteur relâche légèrement l'effort qu'il applique à la pédale de frein, la tige de commande 22 et le plongeur 32 sont ramenés légèrement en arrière par le ressort de rappel
15 72 de la tige de commande 22, la clé 62 bascule sur la nervure 64 en direction du plongeur 32 et reprend une position oblique de blocage axial du plongeur et du palpeur l'un par rapport à l'autre. La réduction de la longueur totale de l'ensemble plongeur-palpeur se traduit par une augmentation de la distance entre la face avant du palpeur et le disque de
20 réaction 48.

Si alors le conducteur réapplique un effort important à la pédale de frein, la tige de commande 22 et le plongeur 32 sont redéplacés vers l'avant en entraînant le palpeur 42 bloqué par la clé 62 qui est en appui sur le plongeur. Cela correspond à une augmentation du saut qui passe
25 de S à S' sur la courbe de la figure 4, et la pression P_{mc} de sortie du maître-cylindre varie en fonction de l'effort d'entrée F_e comme représenté par la courbe en pointillés. L'assistance fournie par le servomoteur, qui est plus importante dans ce cas que dans le cas précédent pour un même effort d'entrée, favorise donc un freinage d'urgence.

30 Lorsque le conducteur relâche l'effort qu'il applique sur la pédale de frein, le déplacement vers l'arrière de la tige de commande 22 et du

plongeur 32 ramène la goupille 52 en appui sur la butée arrière 58 du piston et la goupille 52 ramène elle-même le palpeur 42 dans la position de repos représentée aux figures 1 à 3.

La variante de réalisation des figures 5 et 6 diffère de la réalisation des figures 1 à 3 essentiellement par les moyens d'immobilisation relative
5 du plongeur et du palpeur.

Dans cette variante de réalisation, le plongeur 32' monté à l'extrémité avant de la tige de commande 22 est reçu et guidé dans un passage axial borgne du palpeur 42' dont une partie avant est guidée en
10 translation axiale dans un passage cylindrique 44 de la face avant 46 du piston 20, de façon à pouvoir venir en appui sur le disque de réaction 48 monté dans la cuvette 50 à l'extrémité de la tige de poussée 24.

Un ressort de rappel 74 est monté entre la face avant 46 du piston et la face avant du palpeur 42' pour solliciter celui-ci en
15 permanence vers l'arrière.

Une goupille transversale 52 est montée dans des lumières oblongues du plongeur 32', du palpeur 42' et du piston 20 pour définir une position de repos du plongeur 32' et du palpeur 42', représentée aux
dessins.

20 Les moyens d'immobilisation axiale relative du palpeur et du plongeur sont du type à rampe ou à coin et comprennent, comme on le voit mieux en figure 7, une série de rouleaux coniques 76 qui entourent le plongeur 32' et qui sont logés à l'intérieur de la partie arrière du palpeur 42', entre une surface cylindrique 78 à section circulaire du plongeur 32' et
25 une surface tronconique interne 80 du palpeur 42'. Les rouleaux 76 sont orientés avec leur grande base vers l'arrière et leur petite base vers l'avant et sont maintenus axialement entre deux bagues 82 et 84 enfilées sur le plongeur 32'. L'ensemble est sollicité en permanence vers l'avant par un
ressort de rappel 86 monté entre la bague arrière 84 et un épaulement de
30 la surface cylindrique du plongeur 32'. La bague avant 82 est ainsi maintenue en appui sur la goupille transversale 52.

Cette variante de réalisation fonctionne de la façon suivante :

Lors d'un freinage normal, la tige de commande 22 et le plongeur 32' sont déplacés vers l'avant à la même vitesse que le piston 20 du servomoteur, et les positions représentées aux figures 5 et 6 sont
5 conservées. La phase de saut S de la courbe de la figure 4 est déterminée par la distance qui sépare au repos la face avant du palpeur 42' du disque de réaction 48..

Lors d'un freinage d'urgence, la tige de commande 22 et le plongeur 32' sont déplacés vers l'avant plus vite que le piston 20 du servomoteur et entraînent avec eux le palpeur 42' jusqu'à ce que celui-ci
10 vienne en butée sur la goupille 52 elle-même en appui sur le piston 20. Le plongeur 32' peut ainsi avancer plus ou moins par rapport au palpeur 42', en fonction de sa vitesse de déplacement, ce qui allonge plus ou moins la longueur totale de l'ensemble plongeur-palpeur. Si alors le conducteur
15 relâche légèrement l'effort qu'il exerce sur la pédale de frein, le palpeur 42', le plongeur 32' et la tige de commande 22 se déplacent légèrement vers l'arrière, le palpeur 42' étant bloqué en position sur le plongeur 32 par les rouleaux coniques 76. Si ensuite le conducteur réapplique un effort important à la pédale de frein, la tige de commande 22, le plongeur 32' et
20 le palpeur 42' sont déplacés vers l'avant. Durant cette phase, le saut S de la courbe de la figure 4 est augmenté en S' comme représenté sur la courbe en pointillés de la figure 4, ce qui correspond à une augmentation de l'assistance en freinage d'urgence, cette augmentation étant fonction de la vitesse de déplacement du plongeur et de la tige de commande
25 pendant la phase initiale du freinage d'urgence.

REVENDICATIONS

1 – Servomoteur d'assistance pneumatique au freinage, en particulier pour véhicule automobile, comprenant un piston axial (20) interposé entre une tige de poussée (24) et un plongeur (32, 32') monté à l'extrémité d'une tige de commande (22), et des moyens d'aide au freinage d'urgence comprenant un palpeur (42, 42') porté par le plongeur et déplaçable en coulissement axial par rapport à celui-ci et des moyens d'immobilisation axiale du palpeur (42, 42'), caractérisé en ce que les moyens d'immobilisation sont propres à bloquer le palpeur (42, 42') par rapport au plongeur (32, 32') au repos et lors d'un freinage quand la vitesse de déplacement de la tige de commande (22) et du plongeur (32, 32') est inférieure à une valeur limite, et à permettre le coulissement du plongeur (32, 32') par rapport au palpeur dans le sens de la réduction de la longueur axiale de l'ensemble plongeur-palpeur lors d'un freinage d'urgence quand la vitesse de déplacement de la tige de commande et du plongeur est supérieure à ladite valeur limite.

2 – Servomoteur selon la revendication 1, caractérisé en ce que le palpeur (42, 42') comporte des moyens (52) coopérant avec le piston (20) pour définir une position de repos du palpeur.

3 – Servomoteur selon la revendication 2, caractérisé en ce que les moyens précités définissant une position de repos du palpeur comprennent une goupille (52) montée dans un orifice transversal du palpeur.

4 – Servomoteur selon la revendication 3, caractérisé en ce que les extrémités de la goupille (52) sont reçues dans des lumières oblongues (56) d'une partie cylindrique du piston (20), ces lumières délimitant un déplacement axial maximal du palpeur par rapport au piston.

5 – Servomoteur selon la revendication 3 ou 4, caractérisé en ce que la goupille (52) traverse au moins une lumière oblongue (54) formée

dans le plongeur (32, 32') et définissant une position de repos du plongeur par rapport au piston (20).

5 6 – Servomoteur selon la revendication 5, caractérisé en ce que le palpeur (42) est reçu et guidé en coulissement dans un passage axial cylindrique (40) du plongeur (32).

7 – Servomoteur selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que le plongeur (32) est guidé dans un passage cylindrique axial (34) du piston (20) comportant, du côté de la tige de poussée, une paroi radiale (46) formée avec un orifice axial (44) de
10 passage du palpeur (42).

8 – Servomoteur selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que les moyens d'immobilisation comprennent une clé basculante (62) montée dans un logement transversal (60) du piston (20) et comportant un orifice traversé avec jeu par le palpeur (42), et des
15 moyens de rappel élastiques (70) sollicitant constamment la clé en appui sur le plongeur (32).

9 – Servomoteur selon la revendication 8, caractérisé en ce que la clé (62) est déplaçable par le plongeur (32), lors d'un freinage d'urgence, entre une position de blocage du palpeur (42) et une position
20 d'appui sur le piston (20) du servomoteur dans laquelle elle libère le palpeur et permet un coulissement du plongeur (32) sur le palpeur dans la direction de la tige de poussée (24).

10 – Servomoteur selon l'une des revendications 1 à 5, caractérisé en ce que le plongeur (32') est reçu et guidé en coulissement
25 dans un passage axial du palpeur (42') lui-même reçu et guidé dans un passage axial (44) du piston (20) du servomoteur.

11 – Servomoteur selon la revendication 10, caractérisé en ce que les moyens d'immobilisation comprennent des moyens à rampe ou à coin montés entre une surface cylindrique (78) du plongeur (32') et une
30 surface tronconique interne (81) du palpeur (42').

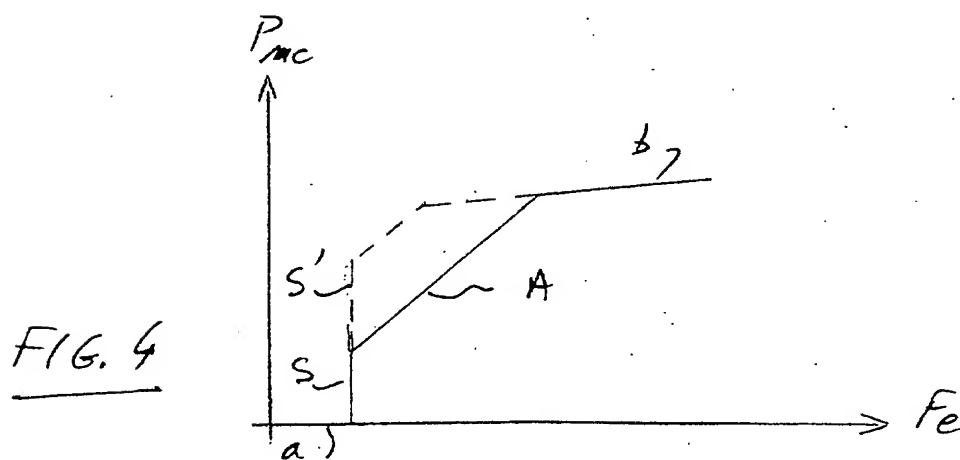
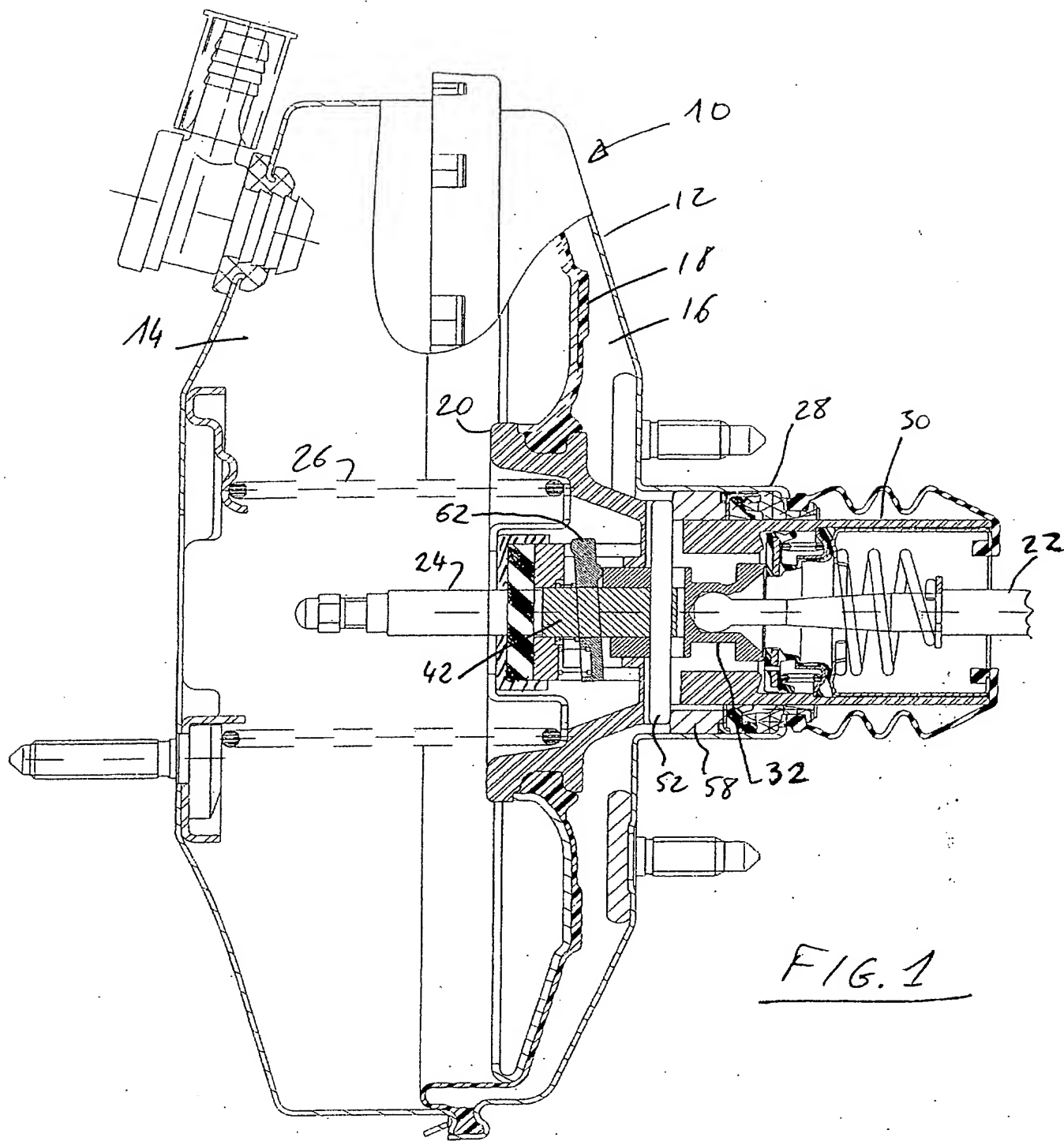
12 – Servomoteur selon la revendication 10 ou 11, caractérisé en ce que les moyens d'immobilisation comprennent une pluralité de rouleaux coniques (76) répartis en couronne autour de la surface cylindrique (78) du plongeur (32') et retenus axialement par deux bagues (82, 84) enfilées sur le plongeur (32').

13 – Servomoteur selon l'une des revendications 10 à 12, caractérisé en ce que les moyens d'immobilisation sont sollicités axialement en direction de la tige de poussée (24) par des moyens de rappel élastiques (86) prenant appui sur un épaulement du plongeur (32').

14 – Servomoteur selon la revendication 13, caractérisé en ce que les moyens d'immobilisation sont appliqués par les moyens de rappel élastiques (86) sur une goupille (52) engagée dans des lumières transversales du plongeur (32'), du palpeur (42') et du piston (20).

15 – Servomoteur selon la revendication 14, caractérisé en ce que la goupille (52) en appui sur une extrémité des lumières du piston (20) du côté de la tige de commande (22) définit une position de repos du plongeur (32') et du palpeur (42').

16 – Servomoteur selon l'une des revendications 10 à 15, caractérisé en ce que le palpeur (42') est sollicité axialement par des moyens de rappel élastiques (74) dans une direction opposée à la tige de poussée (24).



1 / 4

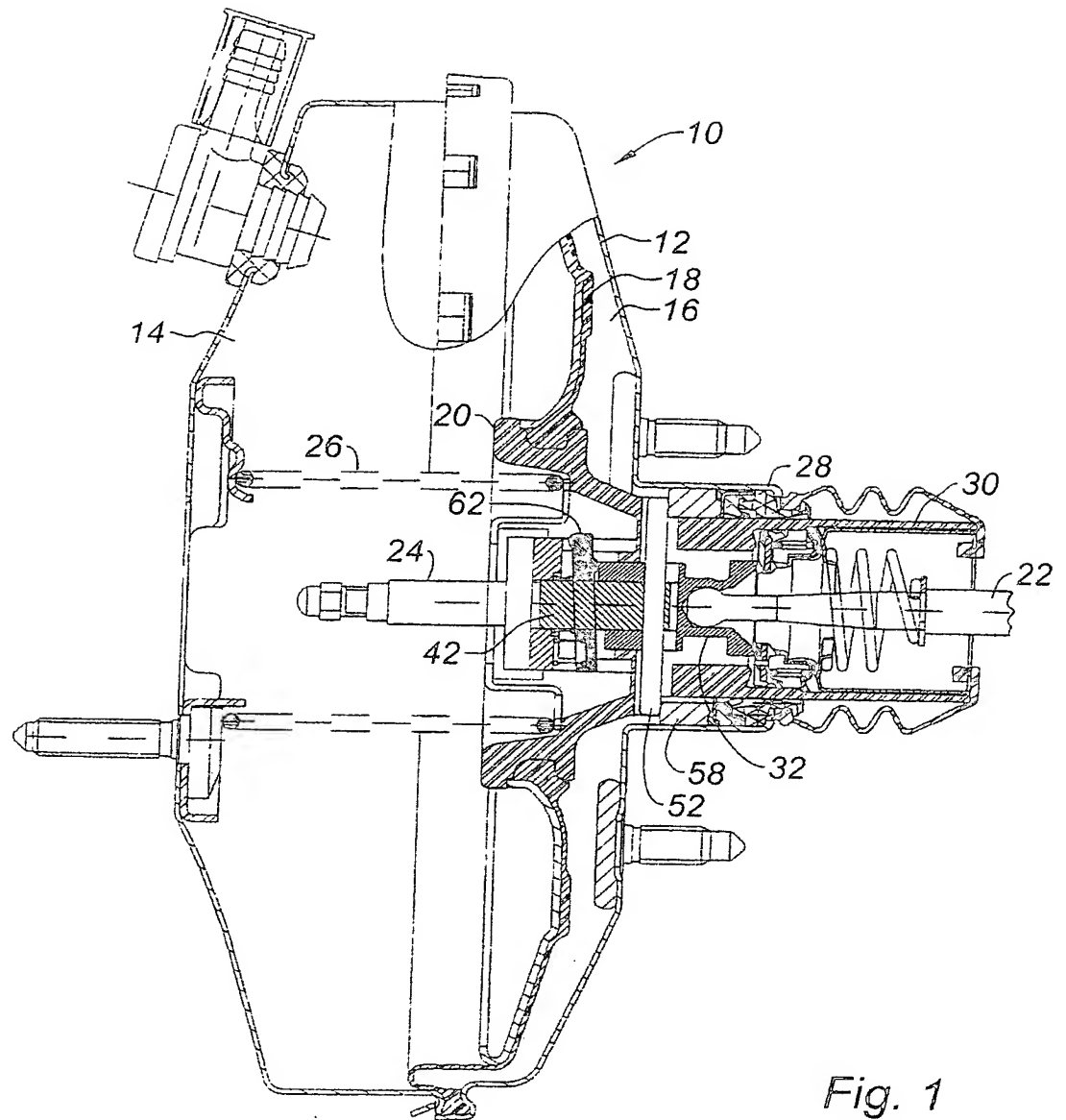


Fig. 1

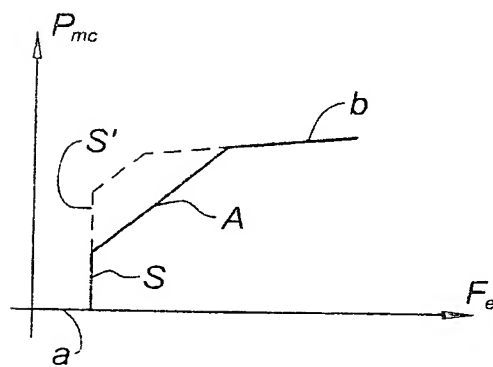
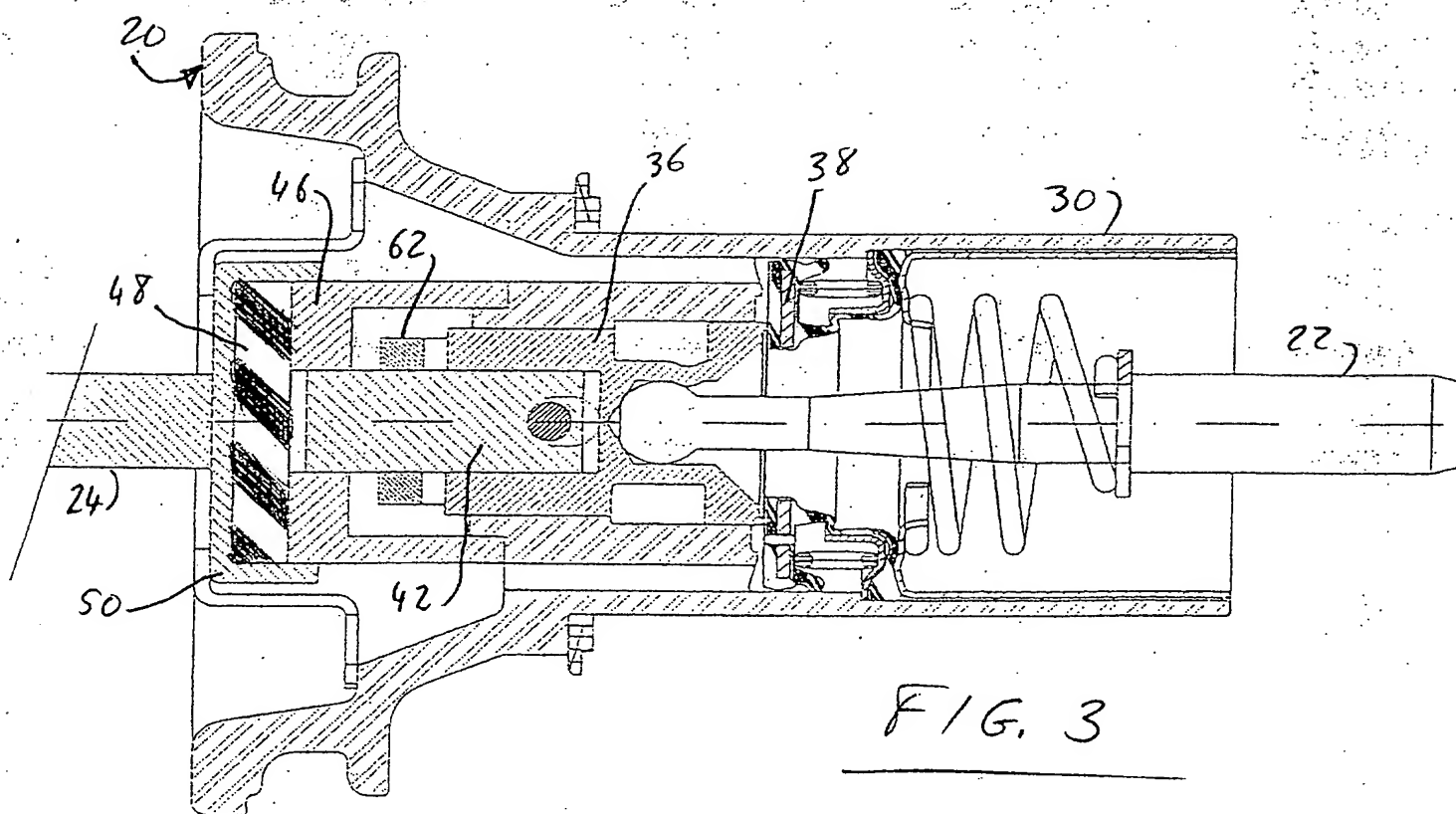
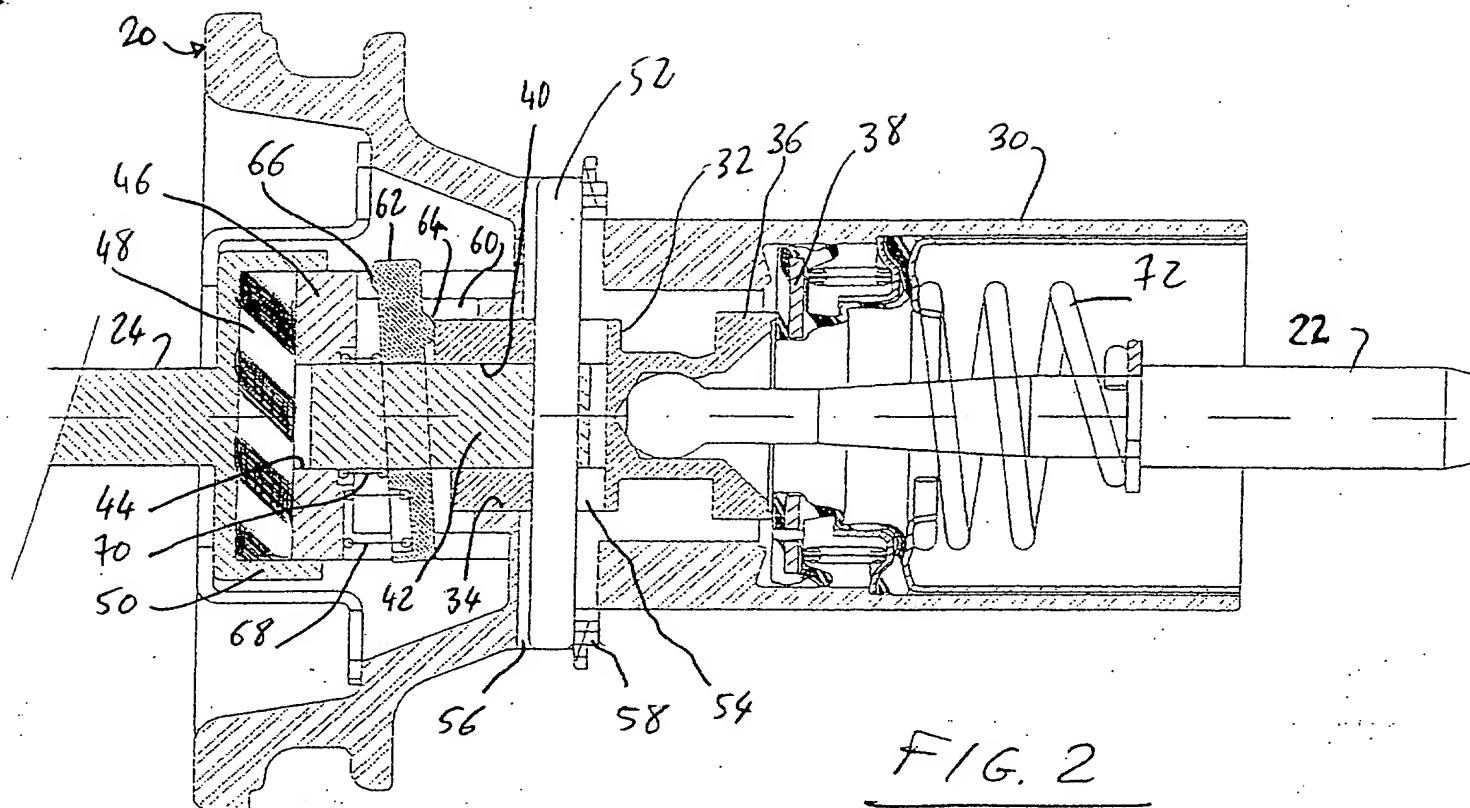
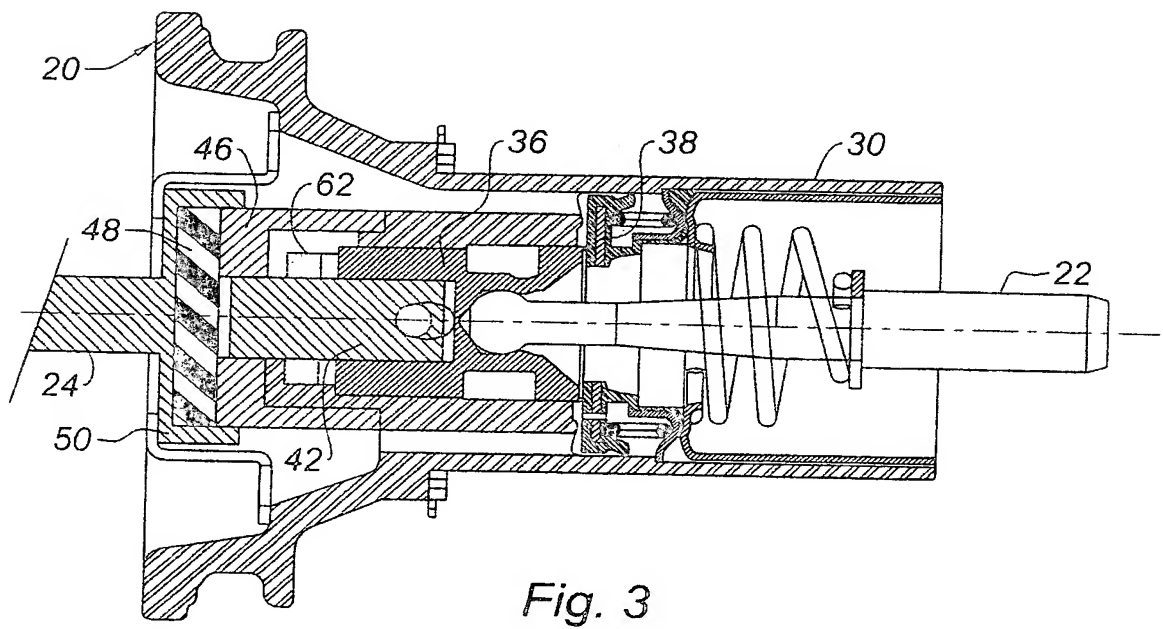
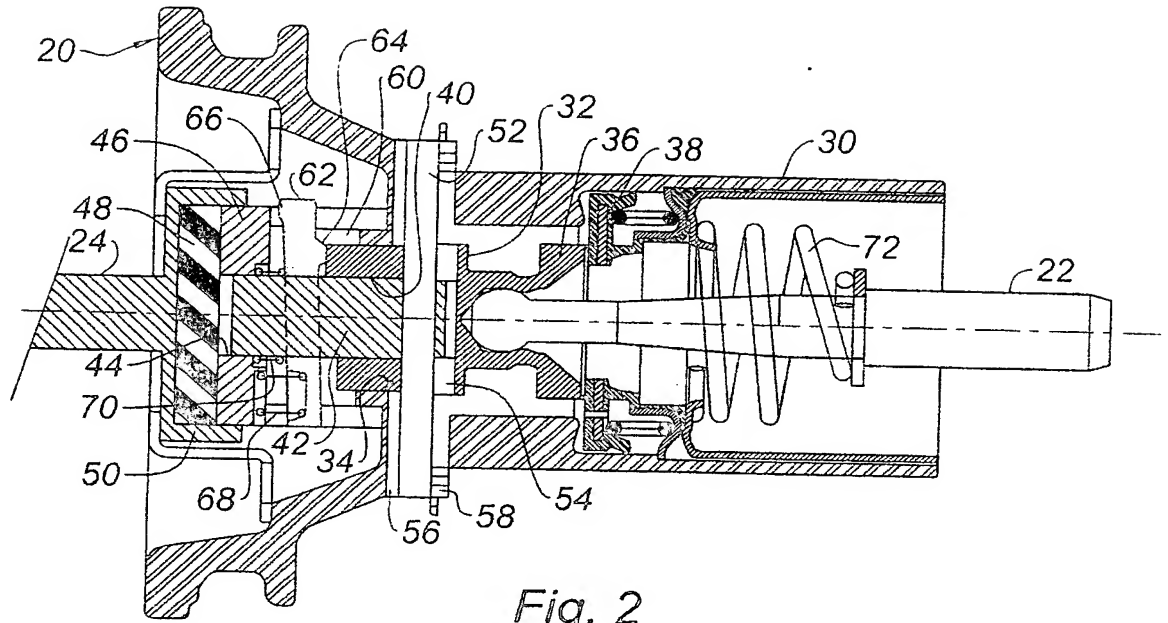
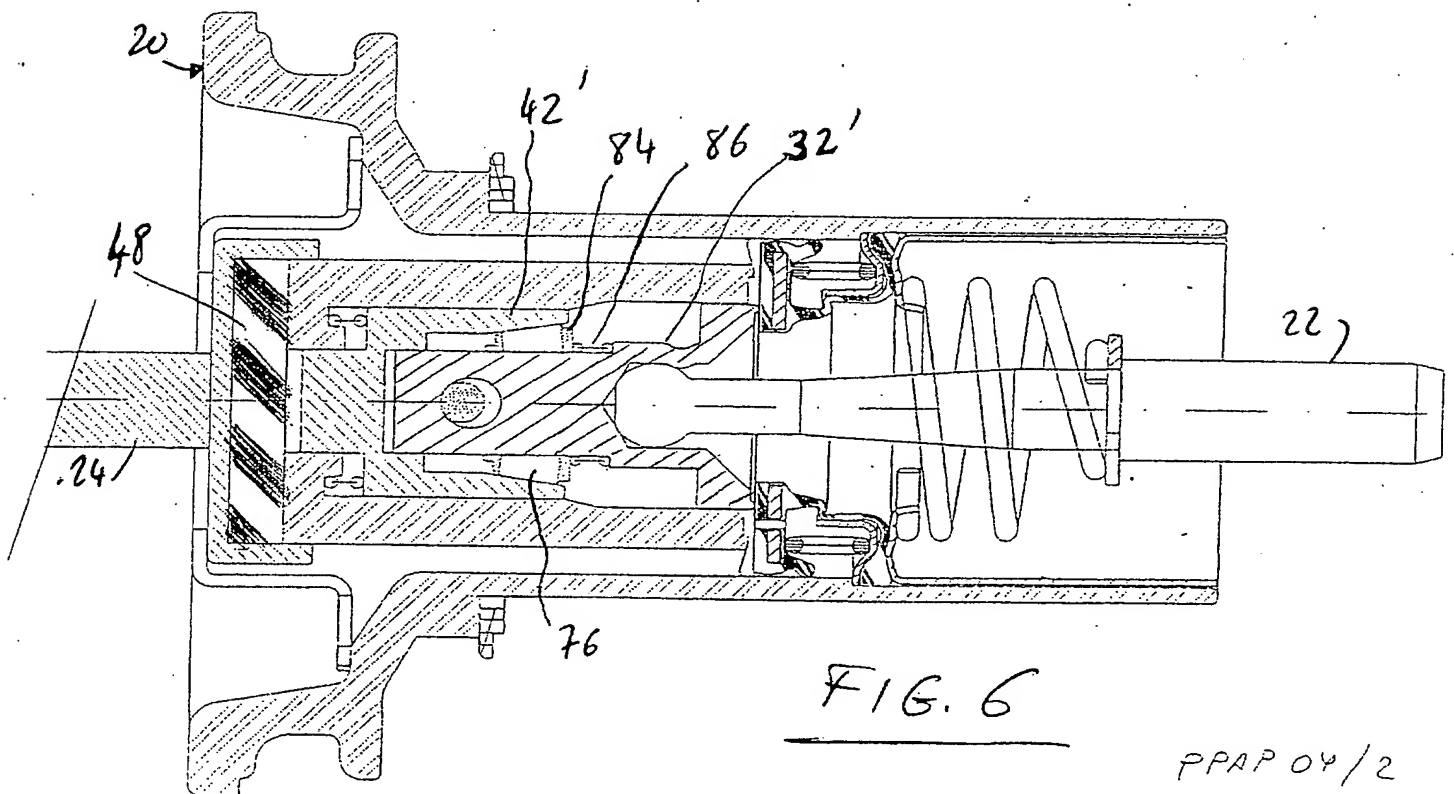
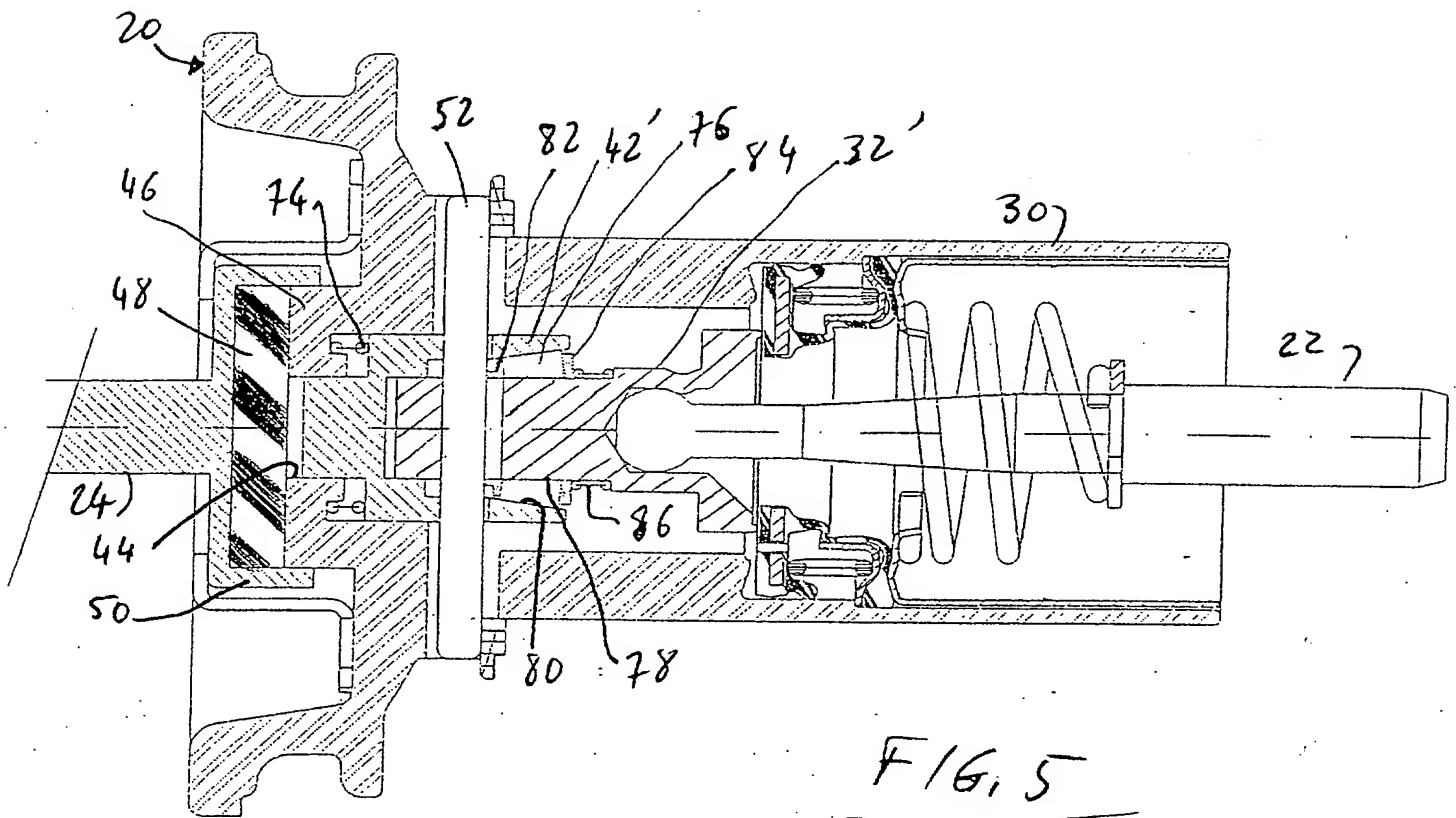


Fig. 4

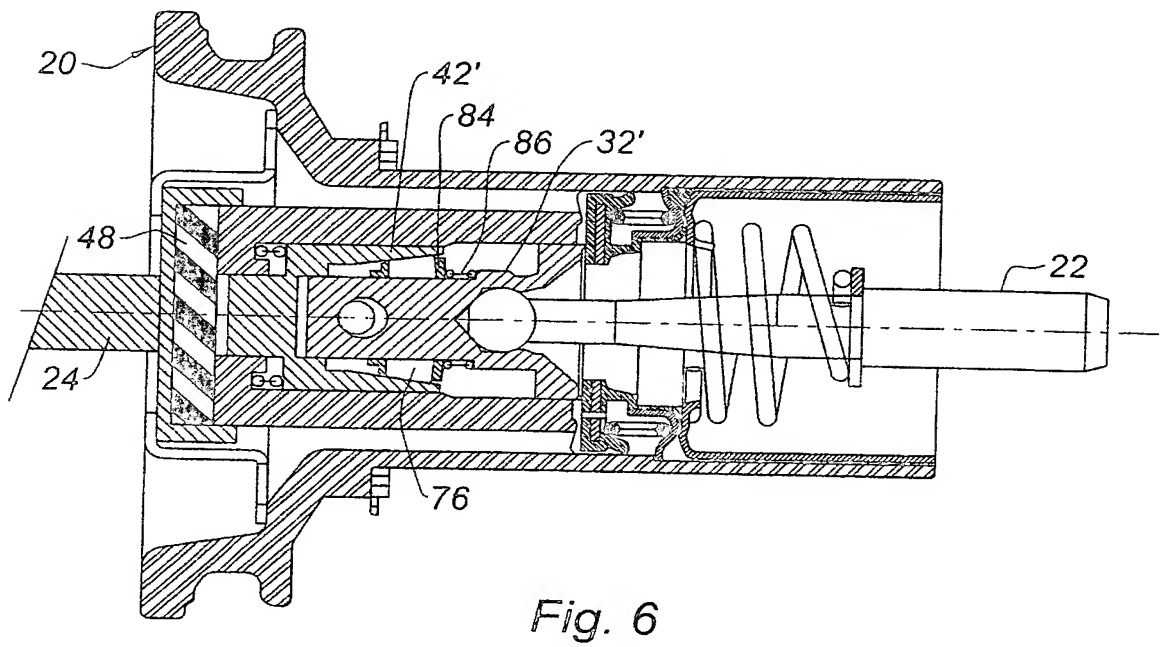
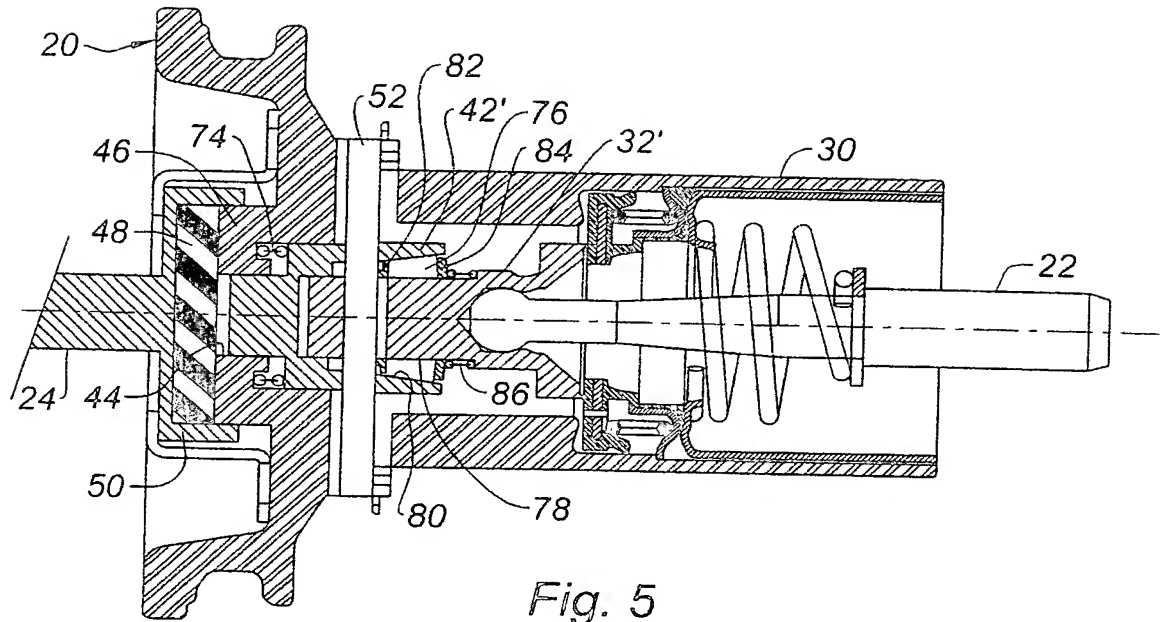


2 / 4





3 / 4



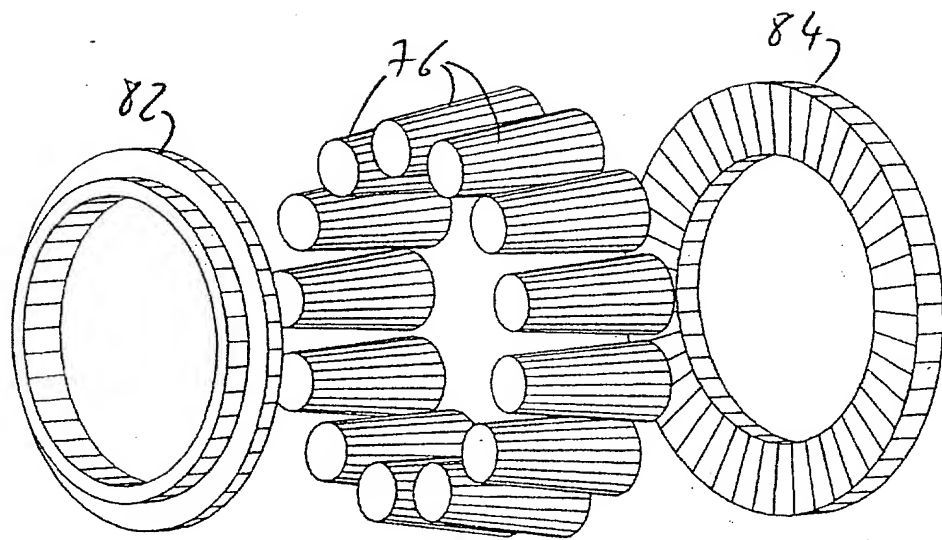


FIG. 7

4 / 4

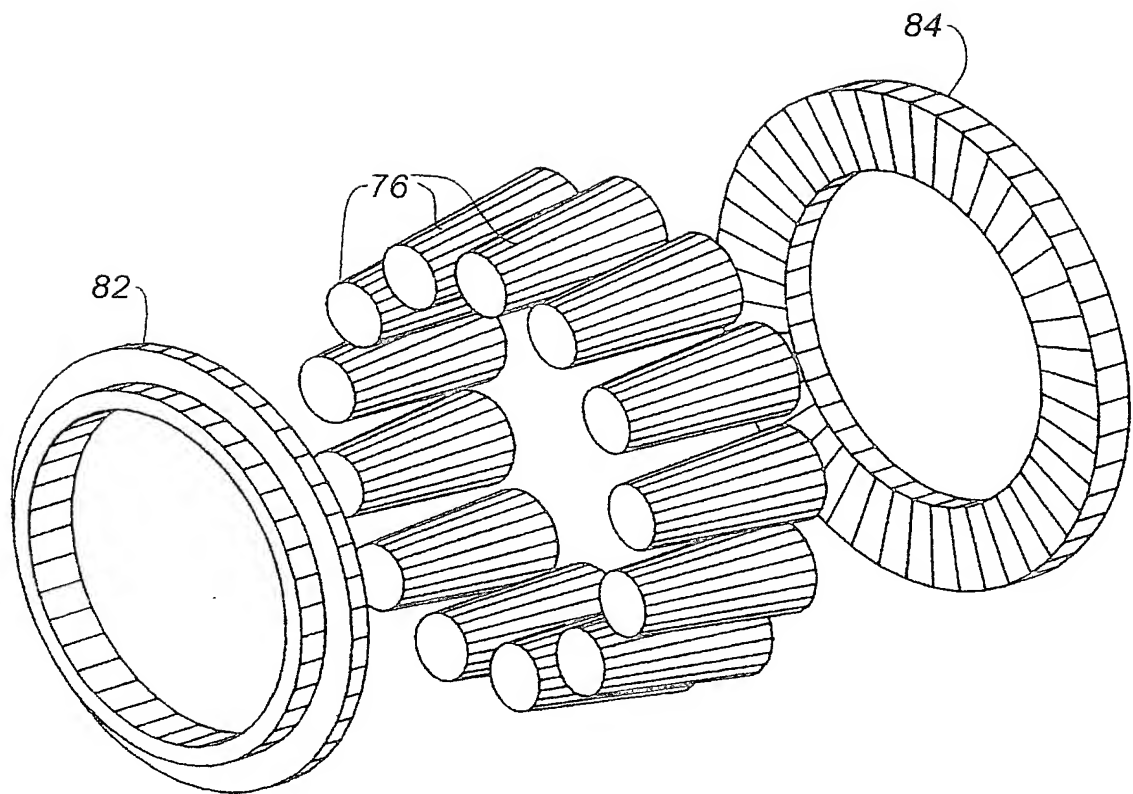


Fig. 7



DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08

Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

BREVET D'INVENTION**CERTIFICAT D'UTILITÉ**

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI





N° 11 235°02

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1. / 1.

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 113 W / 260899

Vos références pour ce dossier (facultatif)		R304915 (0238_E-E_0150)	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL		02/16464	
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum)			
SERVOMOTEUR D'ASSISTANCE PNEUMATIQUE AU FREINAGE, EN PARTICULIER POUR VEHICULE AUTOMOBILE.			
LE(S) DEMANDEUR(S) :			
BOSCH SISTEMAS DE FRENADO, S.L.			
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) : (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).			
Nom		SIMON BACARDIT	
Prénoms		Juan	
Adresse	Rue	Calle Mallorca 451 6°, 4A	
	Code postal et ville	08013	BARCELONE - ESPAGNE
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) SCRIVANO Nicolas Mandataire		 	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

PAGE BLANK (USPTO)